PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

04-000677

(43) Date of publication of application: 06.01.1992

(51)Int.CI.

G06F 15/60 G06F 1/18 H01L 21/3205 H01L 21/82

(21)Application number : **02-100335**

(71)Applicant: HITACHI LTD

(22)Date of filing:

18.04.1990

(72)Inventor: FUJIWARA YASUYUKI

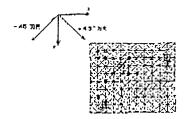
SEKIYAMA YUTAKA KUSUHARA JIRO

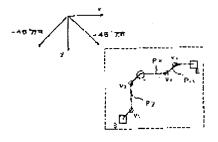
(54) METHOD AND SYSTEM FOR WIRING ASSIGNED WIRING LENGTH.

(57) Abstract:

PURPOSE: To attain route determination with arbitrary assigned wiring length by giving a means to determine a searching line for setting a relay point to a position so that the sum of the distance between a starting point and the relay point and the distance between the relay point and an end point may be the assigned wiring length neither too much nor too little.

CONSTITUTION: The assigned wiring length of a section (S,E) is found while using the total 4 layers of the (x) direction, (y) direction, oblique +45° direction and oblique - 45° direction wiring layers simultaneously regradless of the size relation of assigned wiring length L and Manhattan distance. After setting a relay point T so as to satisfy δ (S,T)+ δ (T,E)=L to the wiring object section (S,E) in advance, the shortest wiring route searching is executed with a labyrinth method, a segment searching method, etc., by using the (x) and (y) direction and oblique $\pm 45^\circ$ direction wiring layers simultaneously to the plural sections (S,T) and (T,E) divided by the relay point T and a wiring route is determined. The δ





(S,T) and the δ (T,E) mean the minimum distance able to be realized by using the above-mentioned 4 wiring layers to the sections (S,T) and (T,E) repectively. Thus, the route can be determined by the arbitrary assigned wiring length.

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application

converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

四公開特許公報(A) 平4-677

50Int. Cl. 5 15/60 G 06 F 1/18 21/3205

21/82

庁内整理番号 識別記号 370 P 7922-5L

1/00 G 06 F 7832-5B 21/82 8225-4M H 01 L 21/88 6810-4M

G W 320

審査請求 未請求 請求項の数 2 (全8頁)

配線長指定配線方法及び配線長指定配線システム 60発明の名称

> 頤 平2-100335 204年

願 平2(1990)4月18日 @出

茨城県日立市久慈町4026番地 株式会社日立製作所日立研 康 之 原 藤 四発 叨 者

究所内

茨城県日立市久慈町4026番地 株式会社日立製作所日立研 裕 関 山 伽発 明 者

杂所内

神奈川県秦野市堀山下1番地 株式会社日立製作所神奈川 冶 eß 原 (7)発 明 者 楠

工場内

東京都千代田区神田駿河台4丁目6番地 株式会社日立製作所 の出 阿 人

弁理士 小川 外2名 勝男 70代 理 人

明

1. 発明の名称

配線長指定配線方法及び配線長指定配線システ 4

- 2.特許請求の範囲
 - 1. プリント基板。集積回路等における信号遅延 時間割約を考慮した配線パターンを、斜め方向 配益層を含む少なくとも3層以上の配装層を開 時に配線対象層として決定する配線長指定配線 方法において、下記の(a)ないし(e)の配 線経路決定手続きを有することを特徴とする配 蔡長指定配線方法。
 - (a) 配線経路を決定すべき配線対象区間に対 し、該配線対象区間の始点位置。終点位置。 及び該配線対象区間に対する配線経路長許容 範囲の上限値。下限値を入力し、手続き(b) を実行する。
 - (b) 上記始点位置と終点位置を結ぶ、上記配 雄対血層を用いて実現可能な、最小距離を算 出し、手続き(c)を実行する。

- (c) 上記始点位置と終点位置を結ぶ最小距離 と上記配線経路長許容範囲とを比較し、該及 小距離が該配線経路長の許容範囲内ならば、 該始点位置から該終点位置に至る政短なる配 線径路探索を行なつた後、配線経路決定手較 きを終了する。
- (d) 中權点を、上記始点位限と該中權点位置 を結ぶ上記配線対象層上での最小距離と、該 中継点位置と上記終点位置を結ぶ上記配線対 象層上での最小距離の和が、上記配線経路長 の許客範囲内になるように設定し、手続き (e) を実行する。
- (e) 上記始点位置から上記中継点位置に至る 最短なる配線経路探索及び、上記中継点位置 から上記終点位置に至る最短なる配線経路探 米を行なつた後、配線経路決定手続きを終了 する.
- 2. プリント基板。集積回路等における借号遅延 時間制約を考慮した配線パターンを、斜め方向 配線層を含む少なくとも3層以上の配線層を同

時に配線対象層として決定する配線長指定配線 システムにおいて、

- (a) 配線経路を決定すべき配線対象区間に対し、該配線対象区間の始点位置,終点位置、及び該配線対象区間に対する配線経路長許容範囲の上限値、下限値を入力する手段、
- (b) 上記始点位置と終点位置を結ぶ、上記記 線対象層を用いて実現可能な、最小距離を算 出する手段、
- (c) 上記始点位置と終点位置を結ぶ最小距離 と上記配線経路長許客範囲とを比較する手段、
- (d) 中戦点を、上記始点位置と該中戦点位置 を結ぶ上記記線対象層上での最小距離と、該 中戦点位置と上記辨点位置を結ぶ上記記線対 象層上での最小距離の和が、上記記線経路長 の許容範囲内になるように設定する手段、
- (e) 上記始点位置から上記中離点位置に至る 最短なる配線経路探索及び、上記中離点位置 から上記載点位置に至る最短なる配線経路探 来を行なう手段。

E)に対しては、一般に、次の条件が無せられる。
L − Δ L ≤ 2 (S, E) ≤ L + Δ L(1)
但し、(1) 式において、Δ L は許容誤差である。
この(1) 式の条件を満たす従来の配線経路決定
方法は、与えられた配線区間を配線する場合に、
水平方向(x 方向)配線層と重直方向(y 方向)
配線層をペアとする 2 層を用いて、配線経路探索
することにより配線経路の決定を行なう方法であ

以下従来技術による配線方法を図面により説明する。

第9回から第11回は、従来技術による配線経路の決定方法を説明する図である。

世来の配線経路決定方法では、第9回に示すように、配線対象区間 (S,E) に対しあらかじめ中継点Tを、

d(S, T)+d(T, E)=L …(2) を満足するように設定した後、第10図に示すように、中難点Tによつて分割された複数の区間 (S, T), (T, E) に対しそれぞれ迷路法、線 を有することを特徴とする配線長指定配線システム。

3.発明の詳細な説明

(産業上の利用分野)

本発明は、プリント基板・集積回路等の配線パターンを計算機を用いて自動決定する方法及びシステムに係り、特に、信号遅延と回路動作特性を考慮し、所望の信号に対する配線パターンを指定された配線長にて自動決定するのに好適な配線長指定配線が表示人に関する

〔従来の技術〕

プリント基板。集積回路等において、信号遅延と回路動作特性を考慮し、所望の配線区間に対し 指定された配線長しで配線経路を決定する方法と して、例えば、特開昭59~29247 号等に記載され た技術がある。

所望の配線区間が (S, E) として与えられた とき、指定された配線長しで配線経路の決定を要 求される場合、実際に持られる配線経路長 2 (S,

分探潔法等を用いて配線経路の決定を行なつていた。但し、(2) 式において、d(S,T)。d(T,E) はそれぞれ区間 (S,T)。(T,E) に対する X 方向。 Y 方向を用いた最短距離すなわちマン ハッタン距離を意味する。

d 2 = (L - (L x + L y)) / 2 …(3) として求めることができる。また領域R x i , R x z 。 R y i 。 R y z については、例えば領域 R x i は、直線 2 x i に関し点Eと反対側の領域 と2直線 8 y 1。 8 y 2にはさまれた帯状の領域の 共通領域として容易に求めることができる。中継 点丁は、これらの探索線T x 1。 T x 2, T y 1。 T y 2 上であり、かつ配線可能な未使用の格子点 の中から週択することで設定できる。

このように、(2) 式を満足する中離点Tを設定し、中離点によつて分割された区間 (S, T), (T, E) を最短に配線経路際乗することにより、指定配線長しに対し、過不足のない配線経路長を実現することができる。

(税明が解決しようとする課題)

. :

しかし、前記従来技術は配線経路振素を水平方向配線層と監査方向配線層のみ用いて行なつていたため、指定可能な配線長しは配線対象区間である。 に)のマンハツタン距離より大きくなければならず、配線対象区間のマンハツタン距離より大きくなければならず、配線対象区間の変性のある信号遅延条件の厳しい配線区間に対しては、配線経路の決定が不可能であるという問題を有していた。

本発明の目的は、前述した従来技術の問題点を

本例では第3回に示すように、配線対象区間 (S, E) に対しあらかじめ中継点Tを

る(S.T)+る(T,E)=L …(4)を満足するように設定した後、第4回に示すように、中継点工によつて分割された複数の区間(S,T),(T,E)に対し、x,y方向及び斜め ±45°方向配線層を同時に用いて、迷路法、線 分探索法等により最短なる配線経路探索を行ない、 解決し、プリント基板、集積回路等に対する配線 経路の決定を、信号遅延と回路動作特性を考慮し、 任意の指定配線長で経路決定することを可能とし た配線長指定配線方法及び配線長指定配線システムを提供することにある。

[課題を解決するための手段]

本発明によれば、前記目的は、以下の手段により譲成される。

- (a) 水平方向、重直方向配線層に加えて、斜め 方向配線層を有する少なくとも3層以上の配線 層を同時に配線対象層として、迷路法、線分探 索法等による最短配線経路の発見が可能な配線 パターン決定システムを用いる。
- (b) 配線対象区間(S.E)に対する中離点下の設定を、2点(S.T)間及び2点(T.E)間の距離を、上記斜め方向配線層を含む少なくとも3層以上の配線層を配線対象層として実現可能な最小距離として算出する方法により、実行する。

以下第3回から第8回を用いて上記説明を補足

配線経路を決定する。但し、(4) 式において、
(5(S,T), 6(T,E)はそれぞれ区間(S,T),
(T,E)に対する上記4つの配線層を用いて実現可能な最小距離を禁味する。

次にこのような中離点の設定方法を説明する。 第 5 図に示すように、本例では 2 点 (S, E) 間の x 方向距離し x、 y 方向距離し y の関係に対し、 4 通り、またその各々に対し指定配線長しの大き さに応じて 3 通りの計 1 2 通りの中離点設定を行 なつている。このうち第 6 図、第 7 図、第 8 図は し x > L y(5)

 $L \times \langle \sqrt{2} + 1 \rangle \cdot L y \qquad \cdots (6)$

の関係を満たす場合の数定方法を示している。ここで(6) 式の関係は、x方向配線層、y方向配線層のみを用いて実現可能な(S 、 E)を結ぶ最小距離(マンハツタン距離のことであり、L x + L y で与えられる)が、斜め + 4 5 * 方向配線層のみを用いて実現可能な(S 、 E)を結ぶ最小距離(この場合、 $\sqrt{2}$ 。 L x で与えられる)より大きいことを示す。このうち、

第1回は本発明の一実施例の方法を説明するフローチャート。第2回は本発明の一実施例の方法 を実行する処理システムの構成を示すプロック例 である。

本発明の一実施例による配線方法では、第2回 に示すような処理システムにより、第1回に示す フローチャートに従つて実行される。本発明の方 法を実行する処理システムは、第2回に示すよう に、第1回に示すフローチヤートに従つた自動配 線処理及びシステム全体の制御を行なうコンピュ - タ201と、プリント基板、集積回路等の配線 層の構成、各配線層における配線方向等を定義し た実装系情報ファイル202と、配線対象区間及 び該区間に対する配線条件等を格納したネット情 報ファイル203と、配線パターン情報を格納し たパターン情報格納フアイル204と、コンピュ **−9201において実行される自動配線処理に対** し入出力するフアイル名等のパラメータを与える ために使用するコンソールディスプレイ装置205 と、自動配線実行後の未配線情報。統計情報等の

する最短なる配線経路探索を実行した後(104)。 配線経路探索により決定した配線パターンをパターン情報格納ファイル204に出力して(109)。 処理を終了する。

もし(14)式を満たさない場合には、上記最小距離δ(S, E)と指定配線長しの比較を再度行ない
(105)、もし

 $\delta (S.E) \leq L - \Delta L$... (15)

を適足するならば、配線対象区間 (S,E) に対する中継点Tを、2点S,T間および2点T,E 間を結ぶ最小距離 δ (S,T),δ (T,E)に対して、

δ(S,T)+δ(T,E)=L …(16)
を満足するように設定する(106,第3回参照)。
尚詳細には、このような中継点Tは第5図から第
8図に示す方法により設定することができる。まず第5図に示すように、2点S,Eに対するエ方
向距離しx、y方向距離しyを算出した後、しx,
Ly、及びしの関係が図中のどの場合に相当する
か後来する。次にその場合に応じて、第6回から

各種情報を出力するリスト出力装置 2 0 6 とにより構成されている。

このように構成された処理システムによる配線 方法の具体例を第1回のフローチャートにより、 前述した第3回から第8回に示す本発明の方法を 説明する回により補足しながら、以下に説明する。

まず、配線対象区間(S・E)、指定配線及しおよびその許容製造 A Lをネット情報格的ファイル203から入力し、配線層の構成・各配線 E における配線が多し、配線系情報ファイル202から入力してイル204から入力を配線が多し、大の向配線が多いでは、大の向配線がある。方向配線層の計4層を関係が開いて、大の向配線を表し、大の表に、大の表に、大の表に、大の表に、大の計画を表し、大の対象を表し、、大の対象を表し、大の対象を表し、大の対象を表し、大の対象を表し、大の対象を表し、まし、まし、対象を表し、まし、まし、対象を表し、なり、まり、対象を表し、なり、なり、なり、なり、なり、なり、なり、なり、なり、なり、なり、なり、な

L-ΔL<δ(S, E)<L+ΔL …(14) を満足するならば、配線対象区間 (S, E) に対

第8回に示すような中継点を設定可能な探索線 Tmi, Tmi, Tai, Taiを決定する。ここで 第6回。第7回,第8回はそれぞれ、第5回にお ける場合①。②。③に対応した探索線の決定方法 を示している。そして最後に、求まつた中継点 定可能な探索線上の格子点の中から配線可能な 使用の格子点を選択することで、(16)式を満足す る中離点下を求めることができる。

以上のようにして求めた中継点Tにより分解された2つの区間(S、T)、(T,E)に対し、ステップ107、108で示す最短なる配線経路探索を実行した後(第4回参照)、配線経路探索により決定した配線パターンをパターン情報格納ファイル204に出力して(109)、処理を終了する。

一方、判定105において、(15)式を満足しない場合は、上記最小距離 δ (S, E)と指定配線及しの関係が、

δ(S, E)>L+ΔL …(17)
となることを意味し、このような配線経路の発見

は物理的に不可能であるのでただちに処理を終了 する。

(発明の効果)

.:

١,

本発明によれば、配線対象区間のマンハツタン 距離と指定される配線長との大小に係らず、任意 の配線長で配線パターンの自動決定が可能であり、 信号遅延や回路動作特性を高精度に対慮した配線 設計を可能とするという効果がある。

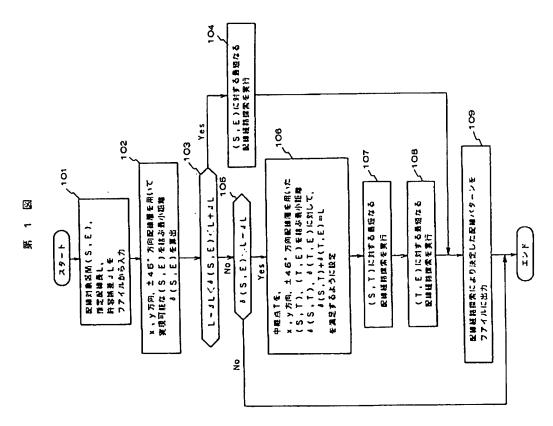
4.図面の簡単な説明

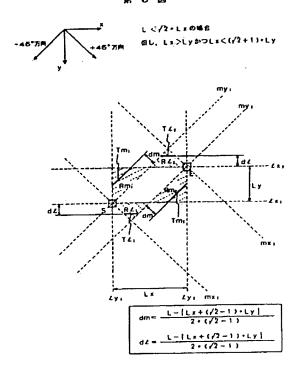
第1回は本発明の一実施例の方法を説明するフ

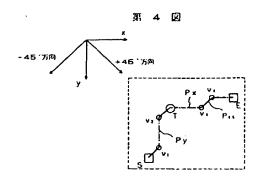
ローチャート、第2回は本発明の一実施例の方法を実行する処理システムの構成を示すプロック図、第3回から第8回は本発明の一実施例の方法を設明する回、第9回から第11回は従来技術による配線経路の決定方法を設明する回である。
S…配線対象区間の始点、E…配線対象区間の終点、T…中離点、Vi,V₂。… …ビア (中継穴)・Pェ、Py、P45…配線経路、T&i、T 42、T mi、T mi、T x 1、T x 2、T y 1、T y 2…中離点設定用探索線、R & 1、R & 2、R mi、R m 2、R x 1、R x 2、R y 1、R y 2…中離点設定用探索

県の決定が許される領域。

代理人 弁理士 小川勝男 🦠



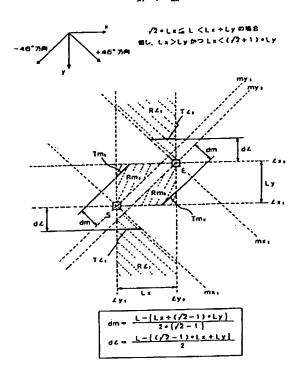




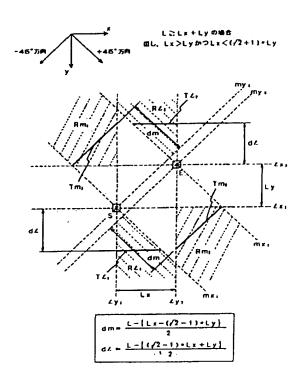
第 5 図

Lx , Ly		L	填合
Lx>Ly	Lx < (√2+1) + Ly {Lx + Ly > √2 + Lx}	L < /2 · L ×	0
		$\sqrt{2 \cdot l \times \Rightarrow l} < l \times + l y$ $l \ge l \times + l y$	(<u>0</u>
	Lx > (/2+1) + Ly { Lx + Ly < /2 + Lx }	L < L × + L y	Ø
		Lx + Ly & i < /2 · Lx	9
		L ≥ /2·L×	0
Lyalx	Ly<(/2+1)+Lx (Ly+tx>/2+Ly)	L < √2.Ly	Ø
		$\sqrt{2} \cdot Ly \le L < Ly + Lx$	(8)
		t & Ly + Lx	Ø
	LyS(/2+13·Lx Ly+LxS/2·Ly	L < Ly + Lx	1.00
		Ly + Lx ≤ L < /2·Ly	TO.
		L ≥ /2 · Ly	13

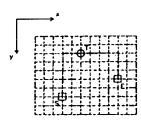
無 7 段



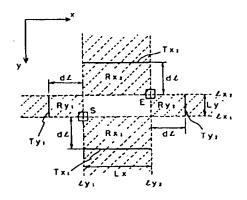
第8区



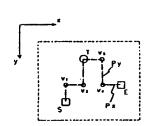
9F. 9 123



第 11 図



据 10 図



THIS PAGE BLANK (USPTO)